
СОДЕРЖАНИЕ

Нелинейные системы

- Жирабок А.Н., Зуев А.В.** Интервальные наблюдатели для оценивания неизвестных входов в дискретных стационарных динамических системах.....3

Стохастические системы

- Воротников В.И., Мартышенко Ю.Г.** К задаче частичной устойчивости по вероятности нелинейных стохастических дискретных систем с запаздыванием.....20

Робастное, адаптивное и сетевое управление

- Мещерякова Н.Г., Швыдун С.В.** Сравнительный анализ мер центральности в сетевых структурах.....36

Управление в социально-экономических системах

- Крюков Г.М., Сandomирская М.С.** Исследование стратегических последствий утечки скоринговой модели.....54
- Шведов А.С.** Модель Бекманна дуополии Бертрана–Эджворта: новые равновесия в чистых стратегиях.....76

Оптимизация, системный анализ и исследование операций

- Афраймович Л.Г., Емелин М.Д.** Свертки критериев при комбинировании решений многокритериальной аксиальной задачи о назначениях.....86
- Пакшин П.В., Емельянова Ю.П., Роджерс Э.** Синтез управления с итеративным обучением для дискретных систем на основе наблюдателя состояния с использованием метода тяжелого шарика.....99

C O N T E N T S

Nonlinear Systems

- Zhirabok A.N., Zuev A.V.** Interval Observers for Estimating Unknown Inputs in Discrete Time-Invariant Dynamic Systems 3

Stochastic Systems

- Vorotnikov V.I., Martyshenko Yu.G.** On Partial Stability in Probability of Non-linear Stochastic Discrete-Time Systems with Delay 20

Robust, Adaptive and Network Control

- Meshcheryakova N., Shvydun S.** A Comparative Analysis of Centrality Measures in Complex Networks 36

Control in Social Economic Systems

- Kryukov G.M., Sandomirskaja M.S.** The Study of the Strategic Consequences of a Scoring Model Disclosure 54
- Shvedov A.S.** Beckmann's Bertrand-Edgeworth Duopoly Model: New Pure Strategy Equilibria 76

Optimization, System Analysis, and Operations Research

- Afraimovich L.G., Emelin M.D.** Convolution of Criteria in Combining Solutions of a Multicriterial Axial Assignment Problem 86
- Pakshin P.V., Emelianova J.P., Rogers E.** State Observer-Based Iterative Learning Control Design for Discrete Systems Using the Heavy Ball Method 99